

# PMLD 顯示器使用手冊

# 目 錄

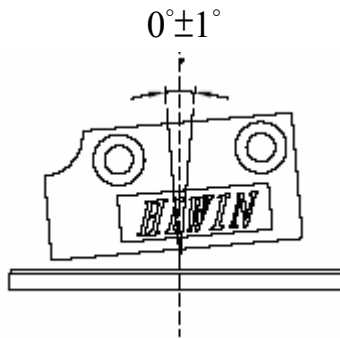
一. 安裝說明	03
二. 顯示器功能說明	04
三. LCD 顯示面板說明	05
四. 面板按鍵說明	06
五. 功能模式說明	07
六. 基準點/原點設定(Org)	08
七. 計數方向定義(Dir)	10
八. 解析度設定(Dot)	11
九. 基準點補償設定(Offset)	12
十. 係數(倍率)比設定(Scale)	14
十一. 圓周測量半徑值之設定(Rad)	15
十二. 間距調整(Tune)	16
十三. 讀頭移動速度設定(Speed)	19
十四. 殘餘電量顯示(Bat)	20
十五. 軟體版本顯示(Edit)	21
十六. 系統出廠預設值	22
十七. 外觀尺寸圖	23
十八. 附錄	24

## 一. 安裝說明:

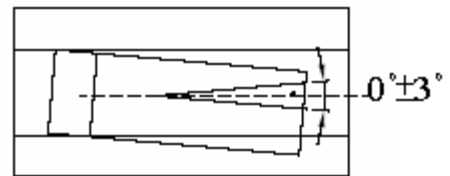
(一). 安裝讀頭時，需注意讀頭安裝位置。



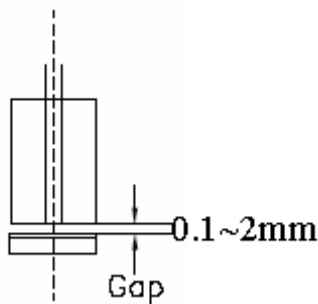
Roll 示意圖



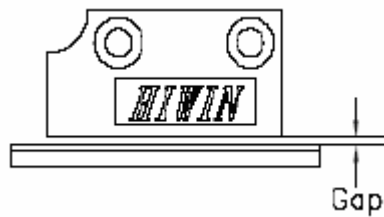
Pitch 示意圖



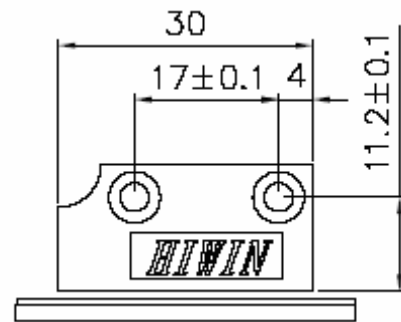
Yaw 示意圖



間距調整示意圖



標準安裝間距為 1mm



M3 螺絲安裝孔位

☆☆(二). 間距調整：(重要!!)

PMLD 更換電池或讀頭重新安裝後，皆必須執行"間距調整(Tune)"，以便精度符合規範，請參照 P.15。

## 二.顯示器功能說明：

- (1).絕對/相對位置切換。-參考附錄
- (2).量測單位 (mm/inch/度) 切換。
- (3).基準點(原點)設定(目前機構停留位置座標設定)。
- (4).讀頭方向設定(遞增/遞減)。
- (5).解析度設定(小數點位數設定)  
mm=(0.005,0.01,0.1,1)，inch=(0.0001,0.001,0.01,0.1)，度=(0.001,0.01,0.1,1)
- (6).基準點補償設定(五組)。-參考附錄
- (7).可程式係數比(顯示值放大倍率)設定。
- (8).圓周測量半徑之設定(條件:最小半徑 50mm 以上)。
- (9).讀頭安裝輔助顯示(顯示讀頭安裝時與尺身間距是否正確)。
- (10).讀頭移動速度設定(允許讀頭可移動之速度上限值)。
- (11).殘餘電量顯示(電池)。
- (12).鍵盤鎖機能。

## 顯示器規格說明：

◎ LCD 8 位數顯示器

◎ 電源使用兩顆 1.5 V AA Type (3 號鹼性電池)

◎ 讀頭與磁帶間隙最大為 2.0mm

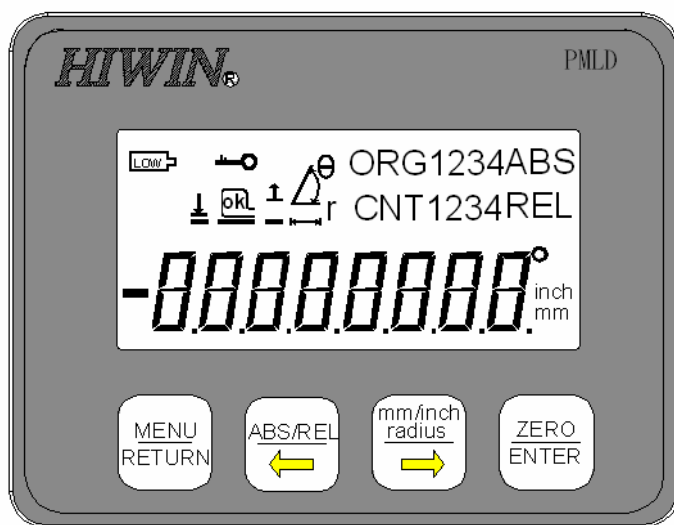
◎ 操作方式：四個按鍵

◎ 保存溫度：-5~+65°C

◎ 操作溫度：0~+50°C

◎ 電池壽命約一年(讀頭移動速度須設定於 1.5m/sec 以下)

### 三.LCD 顯示面板說明：




**ORG1234**：五組 ABS 計數器  
-參考附錄

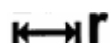
**CNT1234**：五組 REL 計數器  
-參考附錄


：角度量測

**mm**：量測單位為 mm


**inch**：量測單位為 inch


：半徑設定目錄圖示


：半徑設定值之圖示

：鍵盤鎖定中

：機械平面度不平整

：讀頭與磁帶間距過遠

：讀頭與磁帶間距過近


：讀頭間距尚未調整完畢(閃爍時)

**OK**：讀頭與磁帶間距適中

**ABS**：絕對位置模式

**REL**：相對位置(INC)模式

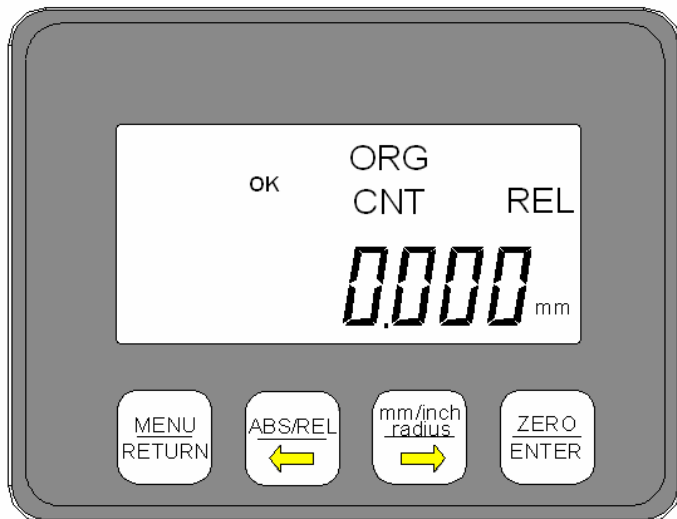
**LOW**：出現時表示電池電量不足

：負號

**NO SEN**: 讀頭離開磁性尺之顯示狀態

#### 四.面板按鍵說明：

##### ◎ 一般模式



一般模式下，各個按鍵之意義：



：功能目錄(MENU)鍵



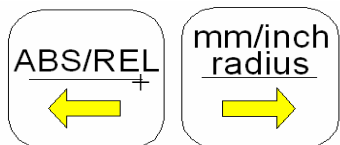
：絕對位置/相對位置切換



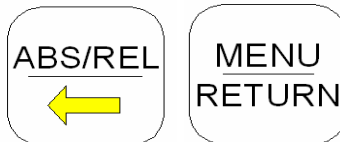
：公制/英制/角度切換



：歸零鍵（只限在 REL 模式）



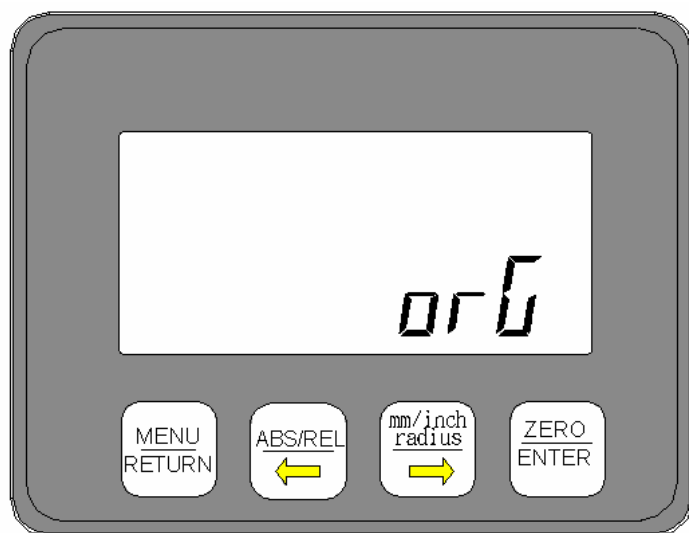
：鍵盤上鎖/解鎖



絕對位置模式下切換 ORG 1234  
+ 相對位置模式下切換 ORG 1234

## 五.功能模式說明：

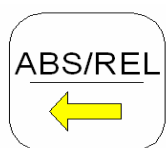
於一般模式下，按 MENU 鍵即可進入功能模式。



功能模式下，各個按鍵之意義：



：返回一般模式/上一頁



：各個功能切換鍵  
Org>Dir>Dot>Offset>Scale>Rad>Tune>Speed>Bat>Edit>Org



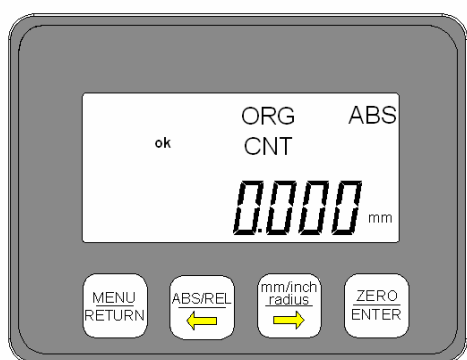
：各個功能切換鍵  
Org>Edit>Bat>Speed>Tune>Rad>Scale>Offset>Dot>Dir>Org



：確認鍵

## 六. 基準點(原點)設定(Org)：

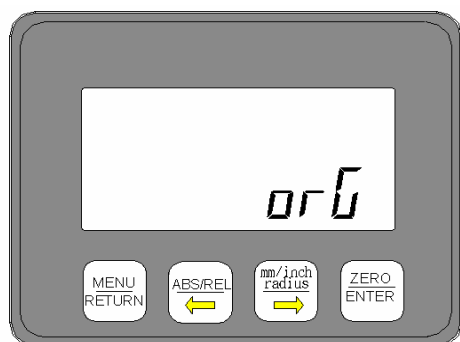
功能說明：原點位置設定（將目前停留的位置設定成為基準點/原點，而使用者可依自己需求而任意選定基準點/原點，則該值亦可以為零(原點)；亦可不為零。），但此設定狀態必須選擇 ABS 絕對模式。



步驟 1. 若不在 ABS 絕對模式下，先按下



選擇 ABS 絕對模式。



步驟 2. 按



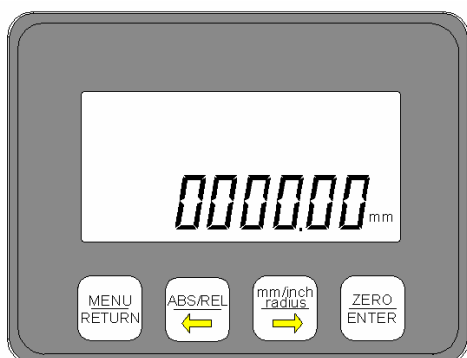
一下，再按



或



選擇畫面顯示為 Org。

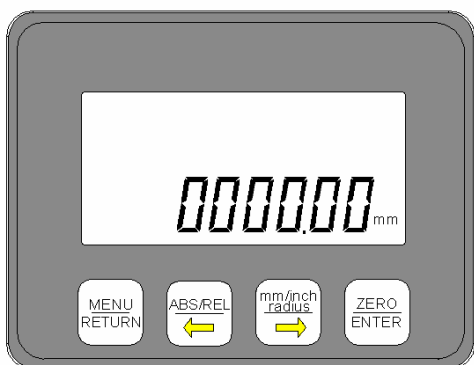


步驟 3. 按下





鍵進入設定畫面。





步驟 4. 按  鍵設定正負號後，按下

 鍵，之後按下  或 

則可選擇需更改之數值，此時該數字會閃爍

，而按下  或 

鍵則可調整該數值(0-9)，也就是可以手動設定基準點。

待自動或手動設定完畢後按下確認鍵



，其顯示畫面將為新的設定值。

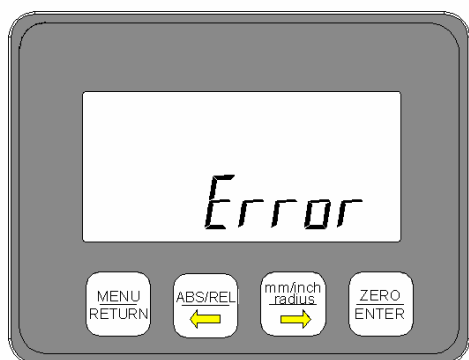
註: 角度模式下，設定範圍為-360 度~+360 度。

註: PMLD 另提供 5 組基準點補償設定(Offset)功能，如欲原點位置即為使用者設定值，

請確認當下對應的基準點補償值為零；否則，原點位置將固定累加此補償值。

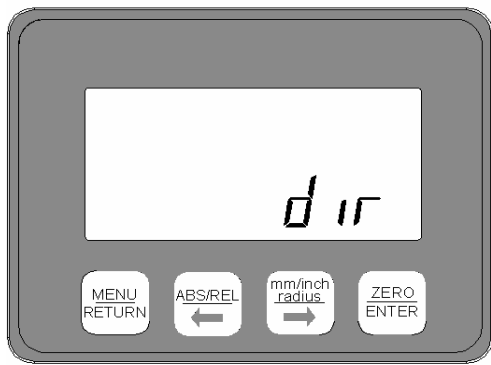
註: 各種參數設定，若是超過設定範圍，將會有” Error” 的字幕(如下圖所示)




出現。



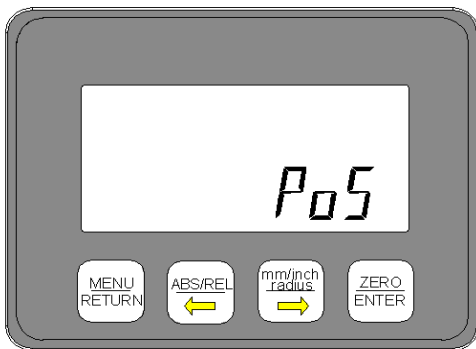
## 七.計數/方向定義(Dir)：

功能說明：設定機構方向位置（正方向或負方向），亦為遞增計數或遞減計數。



步驟 1. 按  一下，再按  or 

選擇畫面顯示為 Dir。



步驟 2. 按  鍵進入設定，再按

 或  鍵選擇 Pos

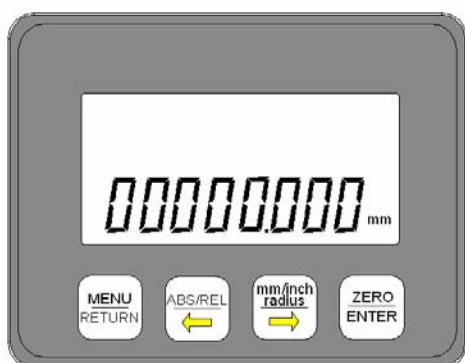
(正方向) 或 Neg(負方向)的計數方向

再按  鍵確定。

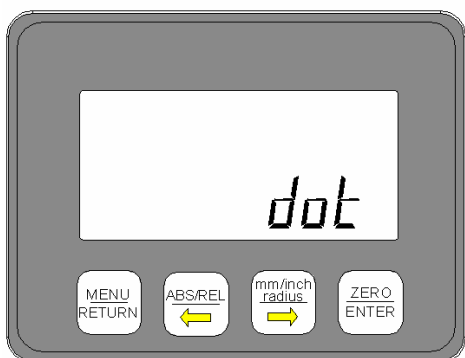
## 八.解析度設定(Dot)：




功能說明：依使用者需求，設定所需量測單位之解析度。

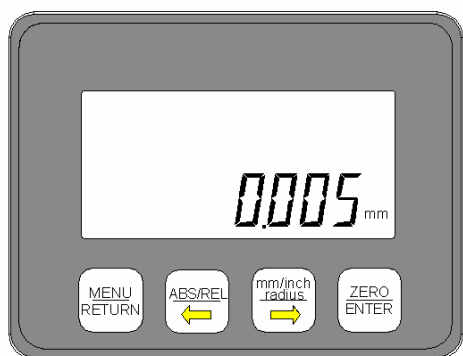
1. mm 量測單位下可選擇 0.005、0.01、0.1、1mm。
2. inch 量測單位下可選擇 0.0001、0.001、0.01、0.1inch。
3. 度量測單位下可選擇 0.001、0.01、0.1、1 度。







步驟 1. 先按  鍵選擇所需之解析度單位。



步驟 2. 按下  一下，再按  或  選擇畫面顯示為 Dot。



步驟 3. 按下  鍵進入設定畫面，再按  或  鍵選擇使用者所需之解析度，最後按  鍵確定。

## 九.基準點補償設定(Offset)：

功能說明：依實際量測需要，可設定基準點補償值，但必須選擇 ABS 絕對模式。

(本產品 PMLD 可以設定五組基準點補償值。所謂基準點補償值可提供使用者切不同座標平移量，使用時顯示器會加入該平移量以方便使用者判讀，而不用再按

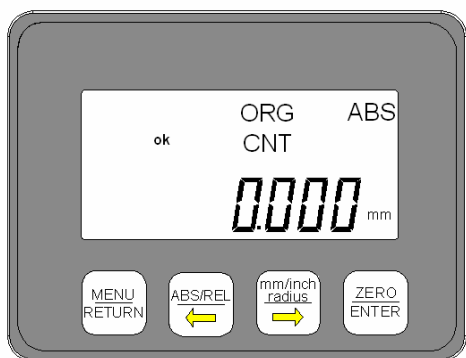
計算機，其設定完畢後，使用方式請參考三 (面板按鍵說明之一般模式的

MENU  
RETURN

+



)。



步驟 1. 先按下



選擇 ABS 絕對模式。



步驟 2. 按下



一下

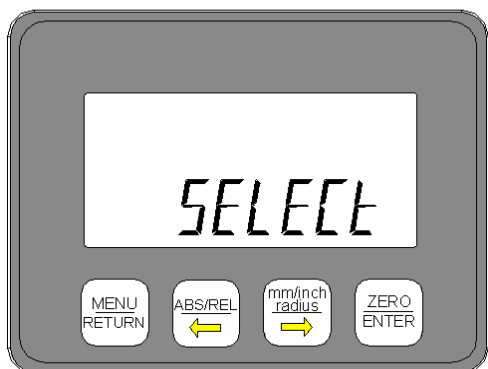
，再按



或



選擇畫面顯示為 Offset。



步驟 3. 按



或

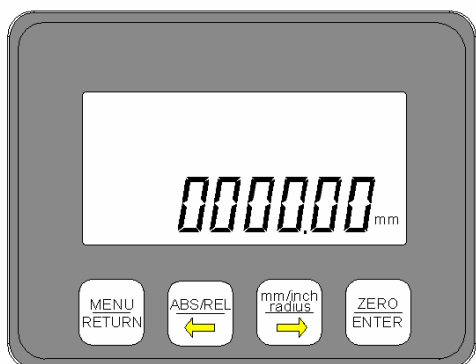






選擇要設定

那一組 ORG，選擇完畢後再按



鍵。

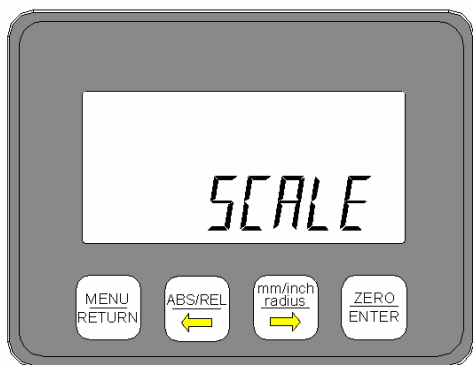






步驟 4. 按  鍵設定正負號後，按下  鍵切換至下一位數，此時應該數字會閃爍，按  鍵調整該數值，待設定完畢後，按下  鍵。

註：角度模式下，設定範圍為-360 度~+360 度。

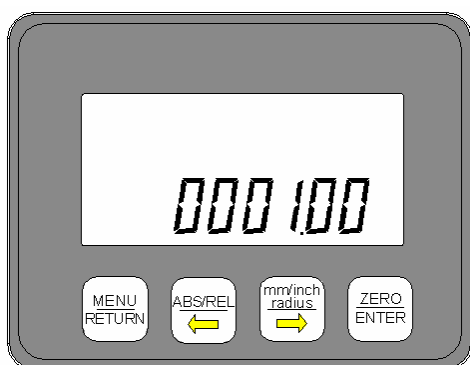
## 十.係數（倍率）比設定(Scale)：


功能說明：依量測需要，將量測數值做等比例放大縮小。



步驟 1. 按  一下，再按  或  選擇畫面顯示為 Scale，再按下 

鍵進入設定。

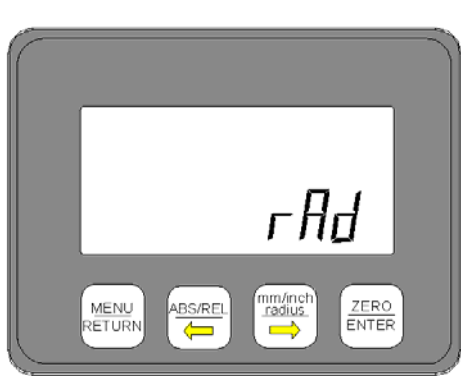


步驟 2. 按  鍵調整閃爍中的數值，按  鍵切換至下一位數，此時該數字會閃爍，按  鍵調整該數值，待設定完畢後按下  鍵。

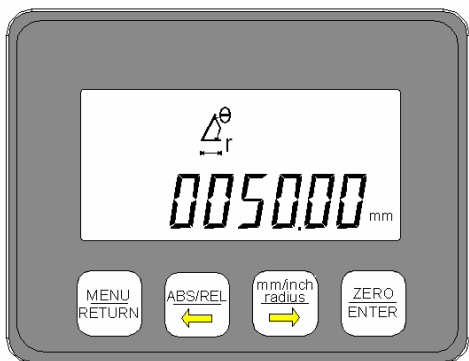
設定範圍：0.01~1000.00(不包含 0)。

## 十一.半徑值設定(Rad)：

功能說明：當磁性尺貼在圓弧面上使用時，設定其半徑值，則可以在切換角度時正確顯示角度。



步驟 1. 按 **MENU/RETURN** 一下，再按 **ABS/REL** 或 **mm/inch radius** 選擇畫面顯示為 Rad，最後按下 **ZERO/ENTER** 鍵進入設定。



步驟 2. 此符號  表示該設定值之半徑，

按 **ABS/REL** 鍵調整閃爍中的數值，

按 **mm/inch radius** 鍵切換至下一位數，其數字會

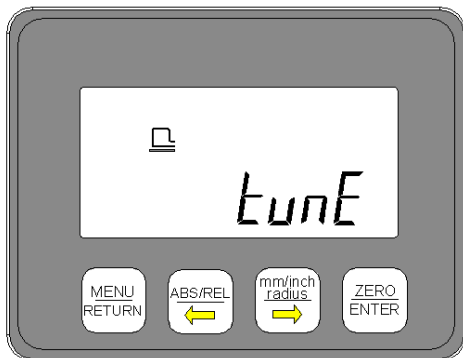
閃爍，按 **ABS/REL** 鍵調整數值，單位只

限為 mm，待設定完畢後按下 **ZERO/ENTER** 鍵。

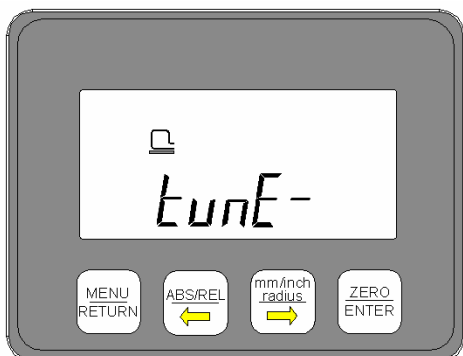
設定範圍：50~5000mm。

## 十二.間距調整(Tune)：

功能說明：協助使用者檢測讀頭與磁帶間安裝是否適當，以及修正感測訊號可增加系統準確性，機器新安裝或讀頭有重新拆卸動作後，最好重做一次調整。



步驟 1. 按  一下,再按  或  選擇畫面顯示為 Tune，再按下  鍵進入設定畫面。



步驟 2.畫面顯示 Tune -，表示偵測中，以緩慢的速度移動讀頭，需在 10 秒移動超過 30mm。



步驟 3.畫面顯示 Tune--，表示快完成，當偵測完畢後，畫面自動跳回一般模式，並以符號（間距適中符號、間距過小符號、間距過大符號）告知使用者讀頭與間距狀態。

\*該動作需於 30 秒內完成，若經過 30 秒尚未完成系統會自動跳回一般模式，以減少

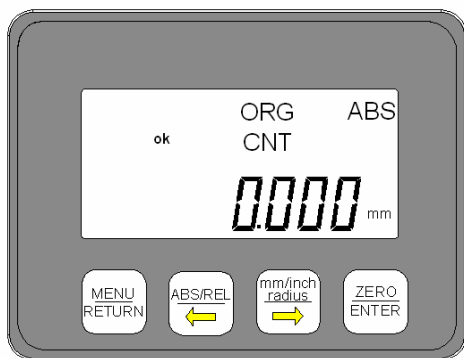
電力消耗，此時畫面會顯示 ，表示間距調整尚未完成。



註：做完間距調整動作後，需重新設定基準點。

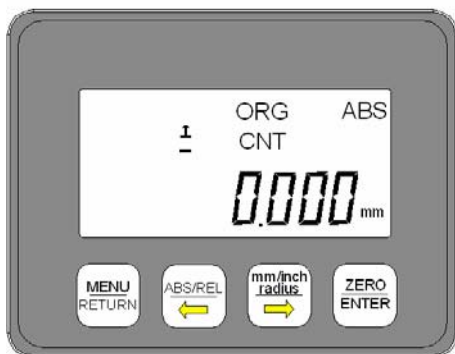
偵測結果：

(a)間距適中符號：OK



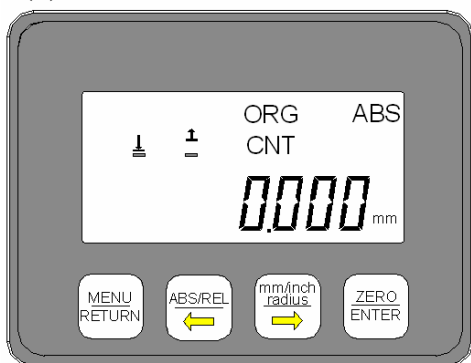
若偵測結果畫面顯示 OK，表示讀頭與磁帶間距適中。

(b)間距過小符號： $\uparrow$



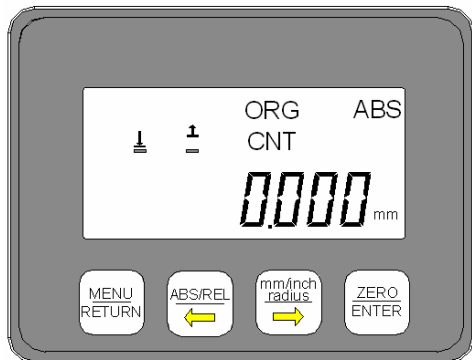
若偵測結果畫面顯示 $\uparrow$ ，表示讀頭與磁帶間距過小，調整讀頭與磁帶間距，需重做 Tune 的動作。

(c)間距過大符號： $\downarrow$



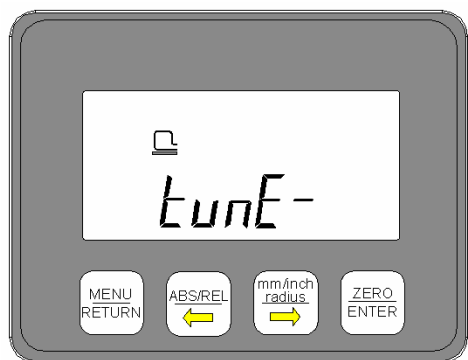
若偵測結果畫面顯示 $\downarrow$ ，表示讀頭與磁帶間距過大，調整讀頭與磁帶間距後，需重做 Tune 的動作。

(d) 機械平面度忽高忽低： $\downarrow$   $\uparrow$



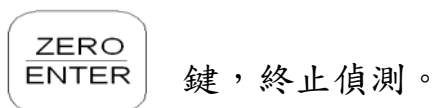
若偵測結果畫面顯示 $\downarrow$   $\uparrow$ 表示機械平面度不平整(20cm行程即可測出機械平坦度)，則改善機械平面度後，需重做 Tune 的動作。

問題排除：

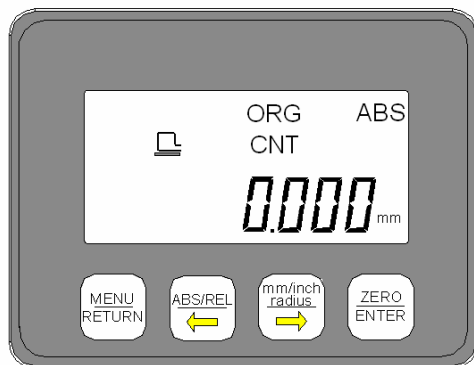



(a) 讀頭與磁帶間之距離有誤或讀頭訊號異常

若移動很久畫面仍保持 Tune-或 Tune--可能原因為讀頭與磁帶間之距離太遠或讀頭訊號有誤，則須按下




鍵，終止偵測。



此時畫面顯示 ，表示間距調整尚未完成，縮小讀頭間距後，則重做 Tune 的動作，若仍未能改善，請檢查讀頭訊號是否正常。

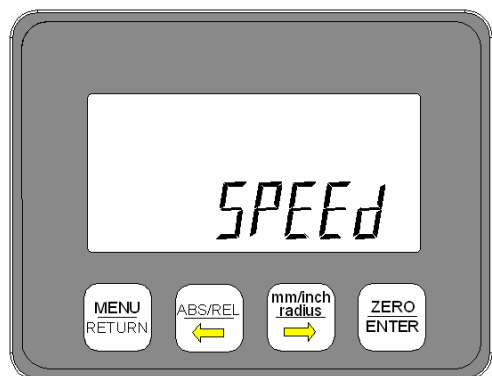
※ 完成 Tune 動作後，系統會自動記憶此次訊號的修正的相關參數，若此期間有更





換電池，於開機後畫面仍會顯  符號，雖不影響系統精度，但建議重新做一次

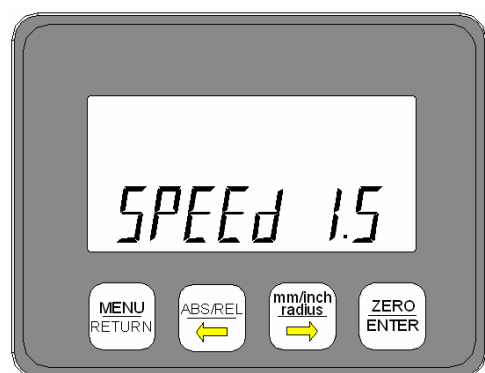
Tune 的動作。

### 十三.讀頭移動速度設定(Speed)：

功能說明：依讀頭移動速度需求，選擇不同的移動速度之上限值。



步驟 1. 按  一下，再按  或  選擇畫面顯示為 Speed，按下  鍵進入設定。

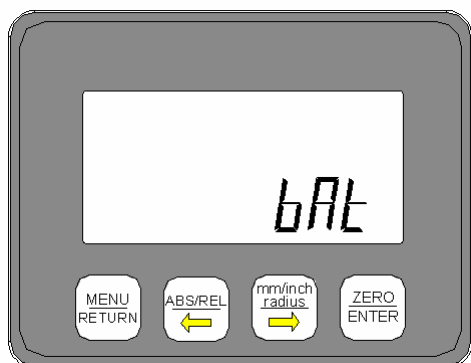






步驟 2. 按  或  鍵，可選擇所需的移動速度上限值，1.0m/sec、1.5m/sec、2.0m/sec、2.5m/sec、3.0m/sec，而選擇完畢後  鍵。

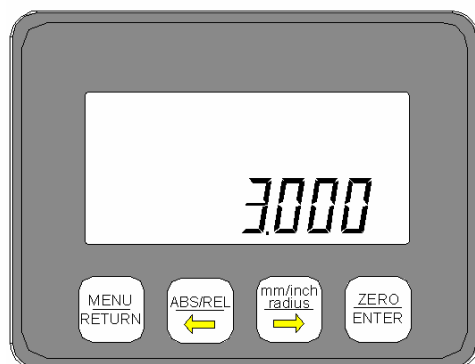
※ 由於移動速度上限越大，電力消耗越大，會降電池使用壽命，因此依照量測需求選擇適當的移動速度上限值，以延長電池使用壽命。


#### 十四.殘餘電量顯示(Bat)：

功能說明：顯示目前電池之電量。



步驟 1. 按  一下, 再按  或  選擇畫面顯示為 Bat，最後按下  鍵。

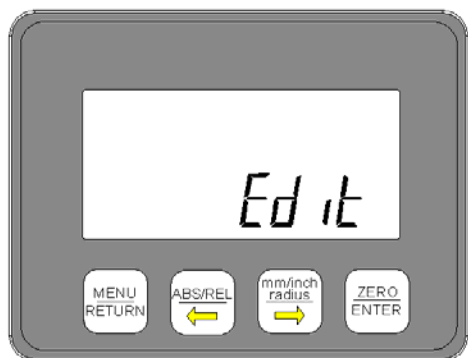





步驟 2. 畫面顯示目前電池電壓，而按下  鍵，返回一般模式。


※若電池電量顯示數值低於 2 時，則顯示畫面會出現 **LOW** 符號，其表示電池電量已不足，建議應盡快更換新電池。

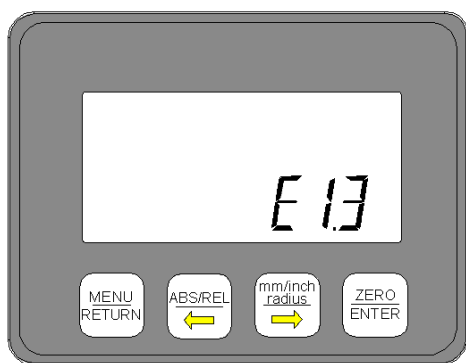
## 十五.軟體版本顯示(Edit)：


功能說明：顯示目前軟體版本。



步驟 1. 按  一下, 再按  或 

選擇畫面顯示為 Edit，按下  鍵鍵。



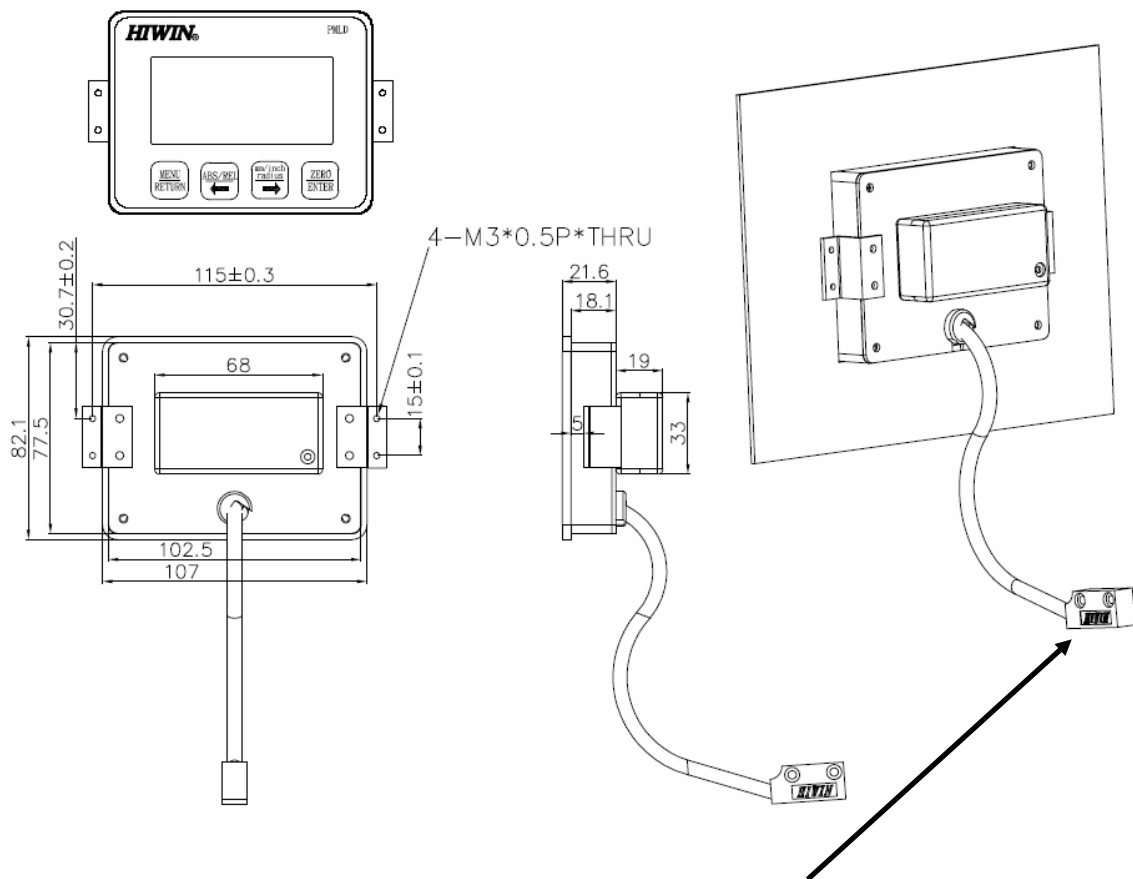
步驟 2. 畫面顯示為目前軟體版本, 按下  鍵,

則可返回一般模式。

## 十六.系統出廠預設值：

名稱	說明	出廠值
Dot	解析度設定	最小解析： (1)0.005mm (2)0.0001inch (3)0.0012 度
Dir	計數方向設定	Pos
Org	基準點設定	0
Offset	基準點補償	0
Scale	係數比(倍率)	1.00
Rad	半徑設定	50mm
Speed	移動速度上限設定	1.5 m/sec

## 十七. 外觀尺寸圖：



依需求可選擇下列 HIWIN 製成感應讀頭



















PM-A-□□-□A-E-00

PM-A-□□-□A-I-00



















PM-B-□□-□A-□-00(開發中)

十八. 附錄：

(1). 顯示器數值對應表：

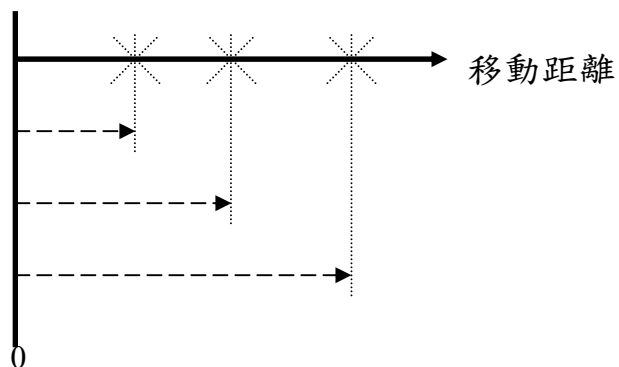
名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示
0		1		2	
名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示
3		4		5	
名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示
6		7		8	
名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示
9		A		B	
名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示
C		D		E	
名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示
F		G		H	



名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示
I		J		K	
名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示
L		M		N	
名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示
O		P		Q	
名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示
R		X		T	
名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示
U		V		W	
名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示	名稱	LCD 顯示
X		Y		Z	

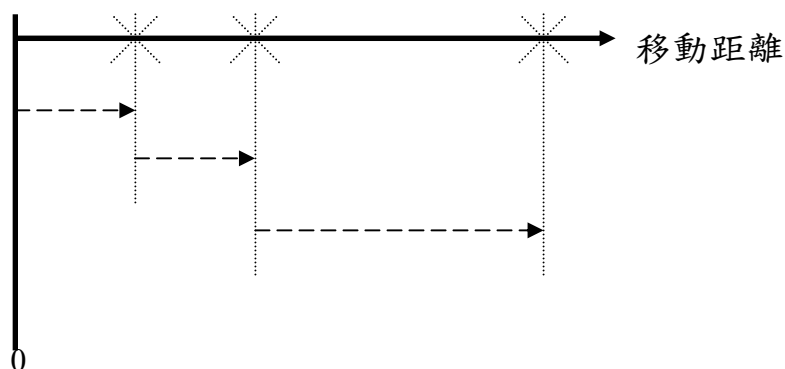
(2). 專業名詞說明：

(a). 絕對模式:



基準點皆為同一位置，不可任意改變基準點位置。.

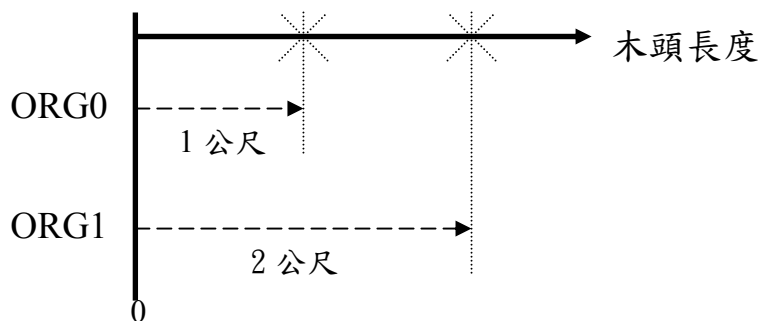
(b). 相對模式:



可隨意選擇基準點位置。.

(c). ORG 五組(ORG0、ORG1、ORG2、ORG3、ORG4)意義:

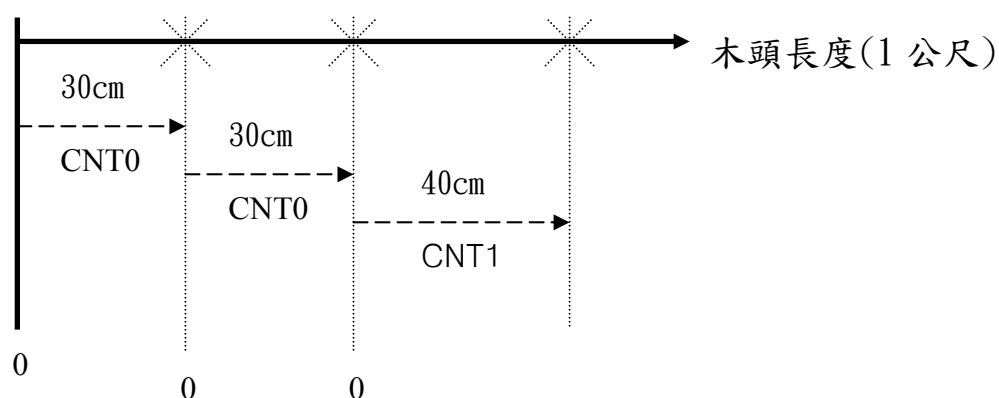
假設本產品使用於裁切木工機台上，而使用者需裁切不同長度(例如 1 公尺與 2 公尺)的木頭，故此特性如下圖所示。



因此使用者只需變更 ORG 設定(若要裁切 1 公尺木頭，則設定為 ORG0，若要裁切 2 公尺木頭，則設定為 ORG1)，以增加使用者工作效率且以利於使用者操作。

(d). CNT 五組(CNT0、CNT1、CNT2、CNT3、CNT4)意義：

假設本產品使用於裁切木工機台上，而使用者需裁切不同長度(同一跟木頭需裁切成 30 公分兩段以及 40 公分一段)的木頭，故此特性如下圖所示。



因此使用者只需變更 CNT 設定，則可增加使用者工作效率且以利於使用者操作。

(e). 基準點補償：

由於絕對模式下，是無法任意更動基準點位置，因此若要移動基準點位置的話，必須使用”基準點補償”方式，將基準點做變動(移動)。

(3). PMLD 顯示器使用手冊版本：

請參閱本操作手冊之注意與安裝事項，非因不當使用而造成的產品損壞，本公司有負責維修產品的責任，此 PMLD 顯示器使用手冊為 VER 1.1。